



**SUOMI-FINLAND**

**(FI)**

Patentti- ja rekisterihallitus  
Patent- och registerstyrelsen

[B] (11) KUULUTUSJULKAISU 68185  
UTLÄGGNINGSSKRIFT

C (45) Patentti myönnetty 12 08 1985  
Patent meddelat

(51) Kv.Ik./Int.Cl. 8 26 D 5/06 // 8 26 D 1/24

(21) Patentihakemus — Patentansökning	830673
(22) Hakemispäivä — Ansökningsdag	01.03.83
(23) Alkupäivä — Giltighetsdag	01.03.83
(41) Tullut julkiseksi — Blivit offentlig	02.09.84
(44) Nähtäväksiapanon ja kuul.julkaisun pvm. — Ansökan utlagd och utskriften publicerad	30.04.85
(86) Kv. hakemus — Int. ansökan	
(32)(33)(31) Pyydetty etuoikeus — Begärd prioritet	

(71) Oy Wärtsilä Ab, Wärtsilä, FI; Patenttiosasto, Pitkäsillanranta 1,  
00530 Helsinki, Suomi-Finland(FI)

(72) Pauli Koutonen, Järvenpää, Suomi-Finland(FI)

(54) Menetelmä ja järjestelmä aseman havaitsemiseksi - Förfarande och  
anordning för lägesobserverning

(57) TIIVISTELMÄ

Keksintö kohdistuu menetelmään siirrettävän laitteen (2) tai tämän elimen (4,5) sijaintiaseman (16,17) ja/tai tästä suoritettavan korjaussiirron (19) määrittämiseksi sijaintiaseman (16,17) havaitsevilla ja rekisteröivällä siirrettävällä mittalaitteella (7,13). Määrittäminen suoritetaan korkeintaan mittalaitteen kahden ääriaseman (9,18) välisellä matkalla. Yhtä mittalaitteen (7,13) ääriasemaa (9) käytetään määrittäksen perusasemana. Sijaintiasema (16) ja/tai vastaava korjaussiirto (19) määritetään siirtämällä mittalaite (7,13) siirrettävän laitteen (2) aseman ohi. Siirrettävän laitteen korjaussiirroilla (19) saavutettu uusi sijaintiasema (17) tai haluttaessa sijaintiaseman (16) toistomäärittäminen määritetään tämän jälkeen siirtämällä mittalaite (7,13) takaisin vastakaissuunnassa siirrettävän laitteen (2) ohi. Keksintö kohdistuu myös menetelmän soveltamiseksi tarkoitettuun, esimerkiksi paperirainan (1) pituussuunnassa leikkaamisessa käytettävään järjestelmään, jossa siirrettävä laite on leikkauslaite (2). Mittalaite (7,13) on asemalaitelmassa (6), jossa on toimielimet (10,11,12) mittalaitteen (7,13) liikkeen ohjaamiseksi ja suorittamiseksi rainan (1) poikittaissuunnassa. Järjestelmässä on ainakin yksi rajoitinelin (8) mittalaitteen (7,13) toiminnan rajaamiseksi ääriasemien (9,18) välisellä matkalla siten, että yksi ääriasema (9) on määrittäksen perusasema. Havaitseva laite (7) kummassakin liikesuunnassa havaitsee leikkauslaitteen (2) ainakin yhden elimen (4,5). Järjestelmässä on toimielimien (10,11,12) käyttölaitteet ja siirrettävän laitteen (2) tai elimen (4,5) korjaussiirron (19) suorittavat siirtolaitteet.